

Document made available under the Patent Cooperation Treaty (PCT)

International application number: PCT/EP05/050148

International filing date: 14 January 2005 (14.01.2005)

Document type: Certified copy of priority document

Document details: Country/Office: DE
Number: 102004003837.6
Filing date: 26 January 2004 (26.01.2004)

Date of receipt at the International Bureau: 05 April 2005 (05.04.2005)

Remark: Priority document submitted or transmitted to the International Bureau in compliance with Rule 17.1(a) or (b)



World Intellectual Property Organization (WIPO) - Geneva, Switzerland
Organisation Mondiale de la Propriété Intellectuelle (OMPI) - Genève, Suisse

BUNDESREPUBLIK DEUTSCHLAND

02 MAR 2005



Prioritätsbescheinigung über die Einreichung einer Patentanmeldung

Aktenzeichen: 10 2004 003 837.6

Anmeldetag: 26. Januar 2004

Anmelder/Inhaber: Siemens Aktiengesellschaft, 80333 München/DE

Bezeichnung: Schaltungsanordnung und Verfahren zur Erzeugung eines Steuersignals für eine Motorsteuereinheit zur Ansteuerung von Kraftstoffinjektoren

IPC: F 02 D, H 02 N, F 02 M

Die angehefteten Stücke sind eine richtige und genaue Wiedergabe der ursprünglichen Unterlagen dieser Patentanmeldung.

München, den 25. Februar 2005
Deutsches Patent- und Markenamt
Der Präsident
Im Auftrag

Dzierzon

Beschreibung

Schaltungsanordnung und Verfahren zur Erzeugung eines Steuer-
signals für eine Motorsteuereinheit zur Ansteuerung von
5 Kraftstoffinjektoren

Die vorliegende Erfindung betrifft eine Schaltungsanordnung
sowie ein Verfahren zur Erzeugung eines Steuersignals für ei-
ne Motorsteuereinheit zur Ansteuerung wenigstens eines
10 Kraftstoffinjektors einer Brennkraftmaschine.

Insbesondere die in letzter Zeit strenger gewordenen Abgas-
normen für Motoren haben in der Kraftfahrzeugindustrie die
Entwicklung von Kraftstoffinjektoren mit schnell und verzöge-
15 rungsfrei ansprechenden Stellgliedern bzw. Aktoren ausgelöst.
Bei der praktischen Realisierung derartiger Stellglieder ha-
ben sich insbesondere piezoelektrische Elemente als vorteil-
haft erwiesen. Derartige Piezoelemente sind üblicherweise als
ein Stapel von Piezokeramikscheiben zusammengesetzt, die über
20 eine elektrische Parallelschaltung betrieben werden, um die
für einen ausreichenden Hub notwendigen elektrischen Feld-
stärken erreichen zu können.

25 Die Verwendung von piezoelektrischer Keramik zur Betätigung
von Kraftstoffeinspritzventilen einer Brennkraftmaschine
stellt erhebliche Anforderungen an die Elektronik zum Aufla-
den und Entladen der Piezokeramik. Es müssen dabei ver-
gleichsweise große Spannungen (typisch 100V oder mehr) und
kurzzeitig vergleichsweise große Ströme zur Ladung und Entla-
30 dung (typisch mehr als 10A) bereitgestellt werden. Zur Opti-
mierung der Motoreigenschaften (z.B. Abgaswerte, Leistung,
Verbrauch etc.) sollten diese Lade- und Entladevorgänge in

Bruchteilen von Millisekunden mit gleichzeitig weitgehender Kontrolle über Strom und Spannung erfolgen.

Bei den bisher eingesetzten Motorsteuereinheiten umfassend
5 eine Endstufe zum Betreiben eines oder mehrerer Piezo- Kraftstoffinjektoren sind die Lade- und Entladestromformen mehr oder weniger durch das jeweilige Funktionsprinzip der Schaltung vorgegeben bzw. nur in relativ engen Grenzen veränderbar.

10

So ist beispielsweise aus der DE 199 44 733 A1 eine Endstufe zum Ansteuern von Piezo-Kraftstoffinjektoren bekannt. Diese bekannte Endstufe basiert auf einem bidirektional betriebenen Sperrwandler und ermöglicht eine Zumessung von Energieportionen 15 beim Laden und Entladen der piezoelektrischen Keramik der Kraftstoffinjektoren, so dass prinzipiell die Lade- und Entladestromformen als gemittelte Stromverläufe angepasst realisiert werden können. Die gewünschten Stromverläufe beim Laden und Entladen der Piezoelemente werden hierbei mittels einer 20 in dieser Veröffentlichung nicht detailliert beschriebenen Steuerschaltung definiert, welche zu diesem Zweck die tatsächlich fließenden Lade- und Entladeströme (anhand von Spannungsabfällen an Strommesswiderständen) misst und basierend auf diesen Messgrößen die Auf- und Entladungen regelt. Zum Aufladen eines Piezoelements wird ein Ladeschalter mit vorgegebener Frequenz und vorgegebenem Tastverhältnis im Pulsbetrieb mit einer vorgegebenen Zahl von pulsweitenmodulierten Signalen angesteuert, wohingegen zum Entladen eines Piezoelements ein Entladeschalter pulsförmig leitend und nichtleitend 25 gesteuert wird.

25

30

Wenn eine Motorsteuereinheit zur Ansteuerung wenigstens eines Kraftstoffinjektors, wie sie in zahlreichen Ausführungen an

sich bekannt sind, die Kraftstoffinjektoren in geregelter Weise ansteuern soll, so wird für diese Regelung ein Steuer-
signal benötigt, welches den "Sollwert" eines gewünschten
zeitlichen Verlaufs beim Ansteuern eines Injektors, z. B. La-
5 den oder Entladen eines Piezoinjektors, repräsentiert. Insbe-
sondere aufgrund der wie oben bereits erwähnt relativ rasch
ablaufenden Ansteuervorgänge wurden für die bislang einge-
setzten Motorsteuereinheiten sehr einfache Regelungen bzw.
Sollwert-Steuersignale verwendet. Die sich dann ergebenden
10 Ansteuerverläufe, z. B. Lade- und Entladestromformen bei
Piezoinjektoren sind insofern nicht optimal.

Es ist daher eine Aufgabe der vorliegenden Erfindung, einen
Weg zur Erzeugung eines Steuersignals für eine Motorsteuer-
einheit zur Ansteuerung wenigstens eines Kraftstoffinjektors
15 einer Brennkraftmaschine anzugeben, mit welchem verbesserte
Ansteuersignalverläufe bei der Injektoransteuerung realisiert
werden können.

20 Diese Aufgabe wird gelöst durch eine Schaltungsanordnung nach
Anspruch 1 oder ein Verfahren nach Anspruch 10. Die abhängi-
gen Ansprüche betreffen vorteilhafte Weiterbildungen der Er-
findung.

25 Die erfindungsgemäße Schaltungsanordnung zur Erzeugung eines
Steuersignals für eine Motorsteuereinheit zur Ansteuerung we-
nigstens eines Kraftstoffinjektors einer Brennkraftmaschine
umfasst:

30 - eine mit einem vorgegebenen Taktsignal beaufschlagba-
re Zähleinrichtung zum Bereitstellen eines zeitabhän-
gigen digitalen Zählsignals basierend auf einer Zäh-
lung des Taktsignals,

- eine mit dem digitalen Zählsignal beaufschlagbare Speichereinrichtung zum Speichern einer Folge von digitalen Steuersignalwerten und zum aufeinanderfolgenden Ausgeben einzelner Steuersignalwerte aus der Steuersignalwertfolge in Abhängigkeit von dem Zählsignal, und
- eine Digital/Analogwandlereinrichtung zum Wandeln der ausgegebenen digitalen Steuersignalwerte in das analoge Steuersignal für die Motorsteuereinheit.

Damit ist es möglich, in einfacher Weise ein dem jeweiligen Anwendungsfall angepasstes Steuersignal als Sollwertvorgabe bei der geregelten Ansteuerung eines Kraftstoffinjektors mit praktisch beliebiger Ansteuerform (z. B. Lade- und Entladestromform) zu erzeugen. Wesentlich ist hierbei die Speicherung einer digitalen Steuersignalwertfolge, von welcher im Betrieb der Schaltungsanordnung aufeinanderfolgend einzelne Steuersignalwerte ausgegeben und in das analoge Steuersignal gewandelt werden. Es ist also insbesondere nicht wie bisher notwendig, hinsichtlich der Lade- und Entladestromformen bei Piezoinjektoren Kompromisse einzugehen. Vielmehr können diese Formen den jeweiligen Erfordernissen optimal angepasst werden.

So ist es durch die freie Definierbarkeit der Verläufe von Lade- und Entladeströmen bei Piezoinjektoren und/oder der an solchen Piezoinjektoren anliegenden Spannungen möglich, sowohl den Anforderungen hinsichtlich einer variablen Hubhöhe der Piezoaktoren als auch der Einspritzzeitdauer bei gleichzeitiger Minimierung der akustischen Abstrahlung nachzukommen. Die Kraftstoffinjektoren bzw. deren Ansteuerung lässt

sich hinsichtlich der gewünschten Ventilöffnungs- und Ventilschließgeschwindigkeiten, der beim Öffnen und Schließen bewegten Massen und der (in der Regel nicht-linearen) Charakteristik der Umsetzung eines Aktuatorhubs in die Ventilöffnung bzw. Ventilschließung (z. B. hydraulische Umsetzung bei einem Piezo-Servoventil) optimieren. In Laborversuchen wurden z. B. ideale Auflade- und Entladestromkurven für Piezo-Servoventile ermittelt, die relative "sanft" und z. B. ähnlich der Funktion "sin²" verlaufen. Mit der erfindungsgemäßen Lösung lassen sich entsprechende Steuersignale zur Vorgabe von Sollwerten bei der geregelten Injektoransteuerung in einfacher Weise erzeugen.

In einer bevorzugten Ausführungsform ist vorgesehen, dass das Taktsignal mit einstellbarer Frequenz vorgegeben wird. Damit kann für ein und dieselbe gespeicherte Steuersignalwertfolge der Verlauf des entsprechenden Steuersignals in der Zeit skaliert werden. So führt beispielsweise die Einstellung einer niedrigeren Frequenz dazu, dass die Steuersignalwerte mit niedrigerer Taktfrequenz (langsamer) aus der Speichereinrichtung ausgelesen werden. Diese Frequenzeinstellung kann hierbei sowohl zur Anpassung des Steuersignalverlaufs an die Eigenschaften eines bestimmten von mehreren Injektoren als auch zur Anpassung dieses Steuersignalverlaufs an momentane Betriebsbedingungen der betreffenden Brennkraftmaschine bzw. Einspritzanlage verwendet werden. Derartige Anpassungen können hierbei ohne Weiteres in Echtzeit erfolgen.

Für die Einstellung der Taktfrequenz gibt es zahlreiche Möglichkeiten. Beispielsweise kann zur Bereitstellung des Taktsignals mit eingestellter Frequenz ein mit einem Zeitskalier-Signal beaufschlagter spannungsgesteuerter Oszillator (VCO) verwendet werden. In einer anderen Ausführungsform wird hier

ein Oszillator mit fester Oszillationsfrequenz und ein dem Oszillator nachgeschalteter Teiler verwendet, dessen Teilungsverhältnis durch ein dem Teiler eingegebenes Zeitskaliersignal bestimmt wird.

5

Bevorzugt ist als die in der Speichereinrichtung gespeicherte Steuersignalwertfolge eine Folge von mindestens 30, insbesondere mindestens 50 Steuersignalwerten vorgesehen. Mit einer derartigen Anzahl ergibt sich eine in der Praxis für die 10 meisten Fälle hinreichend genaue Definition des Steuersignalverlaufs.



15 Im Hinblick auf die in Laborversuchen ermittelten optimierten Ansteuerkurven für den Strom bzw. die Ladung bei Piezoinjektoren ist es vorteilhaft, wenn die in der Speichereinrichtung gespeicherte Steuersignalwertfolge eine stetige Funktion annähert. Für die Sollwertvorgabe des Lade- oder Entladestromverlaufs bei einem Piezoinjektor hat sich z. B. eine Folge 20 als besonders vorteilhaft herausgestellt, welche eine stetige, insbesondere stetig differenzierbare "Glockenfunktion" annähert. In einer Ausführungsform ist die Folge zusammengesetzt aus einem monoton steigenden und einem monoton fallenden Folgenabschnitt, welche zusammen die Glockenkurve annähern.



25

Hinsichtlich der Genauigkeit der Definition des Steuersignalverlaufs ist es in den meisten Anwendungsfällen günstig, wenn die digitalen Steuersignalwerte mit einer Auflösung von mindestens 8 bit vorgesehen sind.

30

Wenngleich es denkbar ist, dass die gespeicherte Steuersignalwertfolge verändert werden kann, z. B. durch Verwendung eines Schreib-Lese-Speichers und betriebsmäßiges Aktualisie-

ren der gespeicherten Daten, so vereinfacht sich der Aufbau bzw. Betrieb der Schaltungsanordnung erheblich, wenn eine oder auch mehrere auswählbare Steuersignalwertfolgen durch die gespeicherten Daten fest vorgegeben werden. In einer Ausführungsform ist daher vorgesehen, dass die Speichereinrichtung 5 als ein Nur-Lese-Speicher ausgebildet ist.

Auch basierend auf einer im Betrieb fest vorgegebenen Steuersignalwertfolge ist es möglich, den Steuersignalverlauf variabel bzw. angepasst vorzusehen. Eine Möglichkeit hierzu ist 10 die oben bereits erwähnte Einstellung der Frequenz des Taktsignals, welche eine zeitliche Skalierung des Steuersignalverlaufs bewirkt.

15 Alternativ oder zusätzlich ist es zur Modifikation des Steuersignalverlaufs beispielsweise möglich, die Wandlung der digitalen Steuersignalwerte in das analoge Steuersignal unter Berücksichtigung eines Amplitudenskaliersignalwerts vorzusehen. Ein solcher Amplitudenskaliersignalwert kann beispielsweise 20 an einem Referenzeingang eines Digital/Analogwandlers eingegeben werden, der zu diesem Zweck vorgesehen ist, so dass das Ausgangssignal des Wandlers in dessen Amplitude entsprechend dem eingegebenen Amplitudenskaliersignalwert 25 skaliert wird.

25 In einer bevorzugten Ausführungsform ist vorgesehen, dass ein zur Einstellung der Taktsignalfrequenz vorgesehenes Zeitskaliersignal und ein zur Einstellung der Amplitude des Steuersignals vorgesehenes Amplitudenskaliersignal identisch sind 30 oder voneinander bzw. von einem gemeinsamen Skaliersignal abgeleitet sind. Damit ist es beispielsweise in besonders einfacher Weise möglich, unterschiedliche Ladungsendwerte (ent-

sprechend unterschiedlichen Hüben eines Piezoinjektors) bei mitskalierter Auf- oder Entladezeit bereitzustellen.

Schließlich kann der Steuersignalverlauf auch z. B. dadurch modifiziert werden, dass die Zähleinrichtung oder eine der Zähleinrichtung nachgeschaltete digitale Umsetzeinrichtung derart vorgesehen ist, dass für diese Modifizierung eine Umcodierung des Zählsignals vor dessen Verwendung als Adresssignal stattfindet.

10

Die Anpassung des Steuersignalverlaufs kann beispielsweise hinsichtlich fertigungstechnisch bedingter Toleranzen der an gesteuerten Kraftstoffinjektoren vorgesehen sein. So kann es etwa sein, dass in verschiedenen Kraftstoffinjektoren einge baute Piezoelemente verschiedene Ladungsendwerte beim Injek toröffnungsvorgang benötigen, um das Injektorventil zum An schlag (Vollöffnung) zu bringen. Derartige Toleranzen lassen sich z. B. durch Vorsehen eines entsprechend angepassten Skali ersignals ausgleichen. Für eine solche Anpassung an die Charakteristik eines Kraftstoffinjektors bzw. des darin ver wendeten Stellglieds lassen sich vorteilhaft z. B. oftmals ohnehin verfügbare Sensorsignale nutzen, die von so genannten Positions- oder Anschlagsensoren der Injektoranordnung gelie fert werden. Derartige Sensoren zur Echtzeit-Erfassung der Charakteristik und/oder des tatsächlichen Bewegungsverlaufs in Kraftstoffinjektoren sind hinreichend bekannt und bedürfen daher keiner detaillierten Erläuterung.

30 Ferner können z. B. folgende Betriebsparameter der betreffenden Brennkraftmaschine bzw. Einspritzanlage ausgewertet und zur Anpassung des Steuersignalverlaufs herangezogen werden: Pumpenvordruck (z. B. Raildruck), Temperatur (insbesondere

Temperatur des Injektors und/oder des Kraftstoffs), Drehzahl und Last der Brennkraftmaschine etc.

Die Erfindung wird nachfolgend anhand einiger Ausführungsbeispiele mit Bezug auf die beigefügten Zeichnungen weiter beschrieben. Es stellen dar:

Fig. 1 eine Darstellung zum Vergleich von zwei Kurvenformen des Ansteuersignals (Spannung) für einen Piezoinjektor,

Fig. 2 eine Darstellung zum Vergleich von zwei weiteren Kurvenformen des Ansteuersignals für einen Piezoinjektor,

Fig. 3 eine Darstellung zum Vergleich von zwei weiteren Kurvenformen des Ansteuersignals für einen Piezoinjektor,

Fig. 4 ein Blockschaltbild einer Schaltungsanordnung zur Erzeugung verschiedener Steuersignal-Kurvenformen für eine Motorsteuereinheit zur Ansteuerung eines oder mehrerer Kraftstoffinjektoren,

Fig. 5 ein Blockschaltbild einer Schaltungsanordnung zur Erzeugung verschiedener Steuersignal-Kurvenformen für eine Motorsteuereinheit zur Ansteuerung eines oder mehrerer Kraftstoffinjektoren gemäß einer weiteren Ausführungsform,

Fig. 6 ein Blockschaltbild einer Schaltungsanordnung zur Erzeugung verschiedener Steuersignal-Kurvenformen für eine Motorsteuereinheit zur Ansteuerung eines

oder mehrerer Kraftstoffinjektoren gemäß einer weiteren Ausführungsform, und

Fig. 7 ein Blockschaltbild eines Motorsteuergeräts, in
5 welchem eine Schaltungsanordnung nach Fig. 4 ver-
wendet ist, zur Ansteuerung von Piezo-
Kraftstoffinjektoren.

Bei den in den Fig. 1 bis 3 dargestellten Kurvenformen han-
10 delt es sich um Ansteuerspannungen, wie sie von einem Mo-
torsteuergerät eines Kraftfahrzeugs zum Öffnen eines mittels
eines Piezoelements betätigten Kraftstoffeinspritzventils an
das Piezoelement angelegt werden.

15 Aufgrund der vorgegebenen elektrischen Kapazität des Piezo-
elements entsprechen die dargestellten Kurvenformen auch dem
Verlauf der in das Piezoelement eingespeicherten Ladungsmen-
ge.

20 Fig. 1 zeigt zwei Spannungsverläufe bzw. Kurvenformen U1, U2
der Piezospnung Up im Verlauf der Zeit t. Die beiden Kur-
venformen U1 und U2 besitzen unterschiedliche Piezospnungs-
endwerte Uend1 und Uend2, wobei im dargestellten Beispiel die
Endspannung Uend2 des Piezospnungsverlaufs U2 die Hälfte
25 des Spannungsendwerts Uend1 des Piezospnungsverlaufs U1 be-
trägt.

Die beiden Piezospnungsverläufe U1, U2 besitzen qualitativ
denselben Verlauf, der sich nämlich für einen Piezoladestrom-
30 verlauf mit genau einem Maximum ähnlich der Funktion \sin^2 er-
gibt, wobei die Verläufe U1, U2 im Zeitbereich mit dem am En-
de erreichten Spannungsendwert mitskaliert sind. Im darge-
stellten Beispiel bedeutet dies, dass die mit t3' bezeichnete

Aufladezeitdauer des Verlaufs U2 die Hälfte der Aufladezeitdauer t3 des Verlaufs U1 beträgt. Dementsprechend betragen die in der Figur ebenfalls eingezeichneten Zeiten t1' und t2', zu welchen die Piezospansnung Up des Verlaufs U2 20% bzw. 5 75% des Spannungsendwerts Uend2 erreichen, ebenfalls die Hälfte der entsprechenden Zeiten t1 und t2 des Verlaufs U1. Aus dieser gleichzeitigen Skalierung des Spannungs- bzw. Ladungsendwerts und der Aufladezeit resultiert ein für beide Verläufe U1 und U2 gleicher maximaler Ladestrom für das Piezoelement, was in der Figur durch eine gleiche maximale 10 Steilheit der Verläufe U1 und U2 zum Ausdruck kommt.

Bei den Kurvenformen U1 und U2 handelt es sich gewissermaßen um optimierte Kurven eines qualitativ vorgegebenen Verlaufs, 15 die aufgrund der Skalierbarkeit vorteilhaft zur Ansteuerung von Kraftstoffinjektoren unterschiedlicher Ansteuercharakteristik oder zur Ansteuerung von Kraftstoffinjektoren mit variablem Betätigungshub eingesetzt werden können.

20 Die Fig. 2 und 3 sind der Fig. 1 entsprechende Darstellungen für andere Spannungsverläufe U1 und U2.

Fig. 2 zeigt im Unterschied zu Fig. 1 eine zusätzliche Skalierung (Verlängerung) im Zeitbereich für den Spannungsverlauf U2, wodurch der bei diesem Verlauf notwendige Ladestrom 25 verringert wird und vorteilhaft eine Verschiebung des Akustikspektrums zu niedrigeren Frequenzen erreicht wird.

Fig. 3 zeigt eine weitere Möglichkeit der Formung zweier 30 Spannungsverläufe U1 und U2 mit unterschiedlichen Spannungsendwerten. Hierbei verlaufen die Piezospansnungen Up bis zum Zeitpunkt t1=t1' identisch und dann voneinander abweichend

bis zum Erreichen der jeweiligen Spannungsendwerte U_{end1} ,
 U_{end2} .

Schaltungsanordnungen zur Generierung einer Steuerspannung
5 U_s , die als "Sollwert" für Lade- und Entladeströme zur Realisierung der in den Fig. 1 bis 3 dargestellten Piezospansungsverläufe geeignet ist, werden nachfolgend mit Bezug auf die Fig. 4 bis 6 beschrieben.

10 Fig. 4 zeigt eine insgesamt mit 10 bezeichnete Schaltungsanordnung zur Erzeugung eines Steuersignals U_s für eine Motorsteuereinheit zur Ansteuerung von Kraftstoffinjektoren, wobei das erzeugte Steuersignal U_s zur Piezostrom-Sollwertvorgabe für die in den Fig. 1 bis 3 gezeigten Piezospansungsverläufe U_1 , U_2 im Rahmen einer geregelten Piezoansteuerung geeignet ist, wie es nachfolgend erläutert wird.
15

Die Schaltungsanordnung 10 umfasst einen mit einem Taktsignal
20 fc beaufschlagten Zähler 12, welcher - getriggert durch ein nicht dargestelltes Startsignal einer Motorsteuerelektronik das Taktsignal fc (von 1 bis N) zählt und als Ergebnis dieser Zählung ein zeitabhängiges digitales Zählsignal X bereitstellt. Im einfachsten Fall repräsentiert das Signal X die Anzahl der bis zum aktuellen Zeitpunkt durchlaufenden Takt-25 signalperioden.

Dieses digitale Zählsignal X wird einem Speicher 14 als Adresseingangssignal eingegeben. In diesem Speicher 14 wurde vorab eine Folge Y von digitalen Steuersignalwerten Y_1 , Y_2
30 ... Y_N mit einer Auflösung von K bit gespeichert, die in Abhängigkeit von dem zur Adressierung eingegebenen Zählsignal X aufeinanderfolgend an einen Digital/Analogwandler 16 ausgegeben werden.

Der Digital/Analogwandler 16 wandelt die digitalen Steuersignalwerte $Y_1, Y_2 \dots$ in das analoge Steuersignal U_s , welches in einer in dieser Figur nicht dargestellten Motorsteuereinheit als Sollwertvorgabe für den auszugebenden Piezostrom und folglich für die sich (als Integral des Stroms) ergebende Ladung (und proportional dazu die Piezospansnung U_p) verwendet wird.

10 Die in dem Speicher 14 gespeicherten Daten, in diesem Fall eine Liste oder Tabelle mit N Steuersignalwerten mit jeweils K bit Auflösung (hier: $N=100, K=10$), repräsentieren den gewünschten, vorab bestimmten und optimierten zeitlichen Sollwertverlauf für einen Injektoransteuerstrom zur Injektorventilöffnung. Für den Ventilschließvorgang kann derselbe Verlauf (invertiert) oder ein eigens hierfür in dem Speicher 14 gespeicherter anderer Verlauf vorgesehen sein.

Der konkrete Verlauf des Ausgangssignals U_s wird hierbei noch durch zwei Parameter bestimmt. Zum einen ist dies die Frequenz eines fest vorgegebenen Taktsignals f_0 , welches von einem in Fig. 4 nicht dargestellten Taktgenerator erzeugt wird und über einen Teiler 18 als ein frequenzgeteiltes Taktignal f_c dem Zähler 12 eingegeben wird. Zum anderen ist dies ein (z. B. von einem Mikrocontroller ausgegebenes) digitales Skaliersignal S , welches einerseits unmittelbar dem Teiler 18 eingegeben wird und dessen Teilungsverhältnis bestimmt und andererseits über einen Digital/Analogwandler 20 in analoger Form einem Referenzeingang Ref des Digital/Analogwandlers 16 eingegeben wird. Das Skaliersignal S dient somit zum einen als ein Zeitskaliersignal, welches aufgrund des davon abhängigen Teilungsverhältnisses des Teilers 18 den Takt der Datenauslesung aus dem Speicher 14 und somit die Aufladezeit-

spanne bestimmt, und zum anderen als Amplitudenskaliersignal, welches als multiplikativer Parameter bei der ausgangsseitigen Wandlung durch den Digital/Analogwandler 16 berücksichtigt wird.

5

Wenn die Schaltungsanordnung nach Fig. 4 mit einer fest vorgegebenen Grundfrequenz f_0 , jedoch variablem Skaliersignal S betrieben wird, so lassen sich die in Fig. 1 gezeigten Spannungsverläufe U_1 und U_2 in einfacher Weise durch entsprechende Einstellung des Skaliersignals S (z. B. durch den erwähnten Mikrocontroller) realisieren. Der Übergang von dem Spannungsverlauf U_1 zu dem Spannungsverlauf U_2 erfolgt beispielsweise durch Halbierung des durch das Signal S dargestellten Skalierwerts.

10

Auch die in Fig. 2 dargestellte Variation des Spannungsverlaufs lässt sich mit der Schaltungsanordnung nach Fig. 4 in einfacher Weise realisieren. Im Gegensatz zu dem Betrieb mit fester Grundfrequenz f_0 ist für einen Übergang von den Spannungsverlauf U_1 auf den Spannungsverlauf U_2 in Fig. 2 hierzu lediglich eine zusätzliche Verkleinerung der Frequenz des dem Teiler 18 eingegebenen Signals f_0 vorzusehen (um die beim Spannungsverlauf U_2 zusätzliche Verlängerung bzw. Verlangsamung des Piezospannungsanstiegs zu erzielen). Alternativ oder zusätzlich könnte für die Kurvenskalierung nach Fig. 2 auch (abweichend von der in Fig. 4 dargestellten Ausführungsform) das dem Teiler 18 zugeführte Zeitskaliersignal ungleich zu dem Amplitudenskaliersignal gewählt werden, welches dem Wandler 16 als Referenz eingegeben wird.

20

Schließlich kann auch die in Fig. 3 dargestellte Variation des Spannungsverlaufs mit der Schaltungsanordnung nach Fig. 4 realisiert werden, indem, abhängig vom gewünschten Spannungs-

verlauf, nicht die komplette gespeicherte Steuersignalwertfolge Y1, Y2 ... YN durchlaufen (ausgegeben) wird, sondern ein mittlerer Bereich aus dieser gespeicherten Folge (in Fig. 3 der Bereich zwischen t1 und t2) übersprungen wird.

5

Zu diesem Zweck kann der Zähler 12 derart steuerbar bzw. programmierbar gestaltet sein, dass die Steuerwertausgabe für einen Bereich von mittleren Adressen entsprechend einer vorgewählten Steuerwertamplitude unterdrückt wird. Letzteres z.

10 B. indem der Zähler mit einer Steuerlogik kombiniert wird, welche für eine veränderbare Umcodierung des Signals X vor dessen Ausgabe an den Speicher sorgt.

Die Schaltungsanordnung 10 zur Realisierung einer oder mehrerer der mit Bezug auf die Fig. 1 bis 3 beschriebenen Ansteuermethoden (unter Zugrundelegung einer optimierten Steuerkurve) lässt sich problemlos in fester Logik, also insbesondere auch ohne einen Mikrocontroller umsetzen, so dass sich eine sehr hohe Ablaufgeschwindigkeit im Mikrosekundenbereich erzielen lässt. In dieser Hinsicht ist es vorteilhaft, wenn bei der Wahl der Werte N, K, S binäre Vielfache verwendet werden, die sich dann z. B. sehr rasch durch eine entsprechende bit-Verschiebeoperation einstellen lassen.

25 Alternativ lässt sich die Methode allerdings auch mit einem Mikrocontroller oder einem DSP ("Digital Signal Processor") realisieren, wenn die Echtzeitanforderungen nicht allzu hoch sind. In diesem Fall sind gegebenenfalls vorgesehene Regelschaltkreisabschnitte, z. B. für die Piezoansteuerspannung (bzw. Piezoladung), einfacher zu realisieren und die Notwendigkeit für analoge Schaltkreise reduziert, was die Gesamtanordnung kostengünstiger macht.

Die Fig. 5 und 6 zeigen noch zwei Modifikationen der Schaltungsanordnung nach Fig. 4, wobei in diesen Figuren analoge Schaltungskomponenten mit den gleichen Bezugszahlen bezeichnet sind, jedoch zur Unterscheidung der Ausführungsformen jeweils um 100 (Fig. 5) bzw. 200 (Fig. 6) erhöht.

Bei der Modifikation nach Fig. 5 ist ein analoges Skaliersignal S vorgesehen, welches in dieser Form unmittelbar dem Referenzeingang Ref des Digital/Analogwandlers 116 und über einen Analog/Digitalwandler 122 in digitaler Form dem Teiler 118 eingegeben wird.

Bei der in Fig. 6 gezeigten Modifikation wird zur Bereitstellung des Taktsignals f_C ein spannungsgesteuerter Oszillator (VCO) 224 verwendet, der mit dem Skaliersignal S zur Frequenzeinstellung beaufschlagt wird. Dieses Signal S wird ferner einem analogen Multiplizierglied 216-2 zugeführt, welches einem Digital/Analogwandler 216-1 nachgeschaltet ist und mit diesem zusammen die Digital/Analogwandlerseinrichtung 216 bildet.

Fig. 7 veranschaulicht in einem schematischen Blockschaltbild die Verwendung der oben beschriebenen Schaltungsanordnung 10 für den Betrieb einer Endstufe 1 in einem Motorsteuergerät ECU zur geregelten Aufladung und Entladung von Piezoelementen in Kraftstoffinjektoren.

Das Motorsteuergerät ECU umfasst die Schaltungsanordnung 10, welcher einerseits von einem Oszillator 4 das Grundtaktsignal f_0 und andererseits von einem Mikrocontroller 3 das Skalier- 30 signal S eingegeben wird. In oben bereits beschriebener Weise erzeugt die Schaltungsanordnung 10 damit ein analoges Steuer-

signal U_s , welches einer Ansteuereinheit 2 des Motorsteuergeräts ECU als Sollwertvorgabe zugeführt wird.

Von der Ansteuereinheit 2 werden unter anderem vier Auswahl-
5 signale select1 bis select4 erzeugt und der Endstufe 1 zuge-
führt. Mittels dieser Signale select1 bis select4 wird unmit-
telbar vor einer Kraftstofffeinspritzung zunächst einer von
vier Kraftstoffinjektoren ausgewählt.

10 Dem Piezoelement des ausgewählten Kraftstoffinjektors wird
nachfolgend die Piezoansteuerspannung (eine der Spannungen
Up1 bis Up4) zugeführt. Dies wird initiiert durch Ausgabe ei-
nes PWM-modulierten Ladesignals up von der Ansteuereinheit 2
an die Endstufe 1. In der Endstufe 1 wird das Signal up z. B.
15 dem Gate eines Leistungs-MOS-FET zugeführt, um diesen zur
Aufladung des betreffenden Piezoelements getaktet einzuschal-
ten. Die Ansteuerung der Entladung des Piezoelements erfolgt
in analoger Weise durch Erzeugung eines entsprechenden PWM-
modulierten Entladesignals down, mittels welchem z. B. ein
20 zur Entladung vorgesehener Leistungs-MOS-FET angesteuert
wird.

25 Die PWM-Ansteuerung, insbesondere das Tastverhältnis der La-
de- und Entladesignale up und down basiert hierbei auf einer
Regelung, mittels welcher eine tatsächliche, für den Ansteu-
erzustand des aktuell angesteuerten Injektors repräsentative
Größe (hier: Lade/Entladestrom I_p , alternativ z. B.: Piezo-
spannung U_p) in der Ansteuereinheit 2 mit einer entsprechen-
den Sollwertvorgabe (hier: von der Schaltungsanordnung 10 be-
30 reitgestelltes Steuersignal U_s) verglichen wird und die Modu-
lation der Signale up und down zum Angleichen der Istgröße
(tatsächlich fließender Piezostrom) an die Sollgröße U_s ein-
gestellt wird.

Zur Berücksichtigung von Motorbetriebsparametern bei diesem geregelten Betrieb der Kraftstoffinjektoren werden hierbei solche Parameter wie z. B. der Druck p in einem Kraftstoffdruckspeicher, die Temperatur T des Kraftstoffs im Bereich der Injektoren etc. als Sensorsignale der Ansteuereinheit 2 zugeführt und, gegebenenfalls unter Einbeziehung des Mikrocontrollers 3, ausgewertet.

10 Wenngleich bei den vorstehend beschriebenen Ausführungsformen das Steuersignal U_s die Vorgabe für einen an ein Piezoelement auszugebenden Strom darstellt, so ist dies nicht einschränkend für die Erfindung. Vielmehr kann das gemäß der Erfindung erzeugte Steuersignal auch eine beliebige andere, für den Ansteuerzustand oder den Ansteuerungsverlauf eines Kraftstoffinjektors, insbesondere Ladungszustand oder La-
15 de/Entladespannung eines piezoelektrischen Stellglieds repräsentative Größe darstellen.

Patentansprüche

1. Schaltungsanordnung (10; 110; 210) zur Erzeugung eines Steuersignals (Us) für eine Motorsteuereinheit (ECU) zur Ansteuerung wenigstens eines Kraftstoffinjektors einer

5 Brennkraftmaschine, umfassend:

- eine mit einem vorgegebenen Taktsignal (fc) beaufschlagbare Zähleinrichtung (12; 112; 212) zum Bereitstellen eines zeitabhängigen digitalen Zählsignals (X) basierend auf einer Zählung des Taktsignals (fc),
- eine mit dem digitalen Zählsignal (X) beaufschlagbare Speichereinrichtung (14; 114; 214) zum Speichern einer Folge (Y) von digitalen Steuersignalwerten (Y₁, Y₂ ...) und zum aufeinanderfolgenden Ausgeben einzelner Steuersignalwerte (Y₁, Y₂ ...) aus der Steuersignalwertfolge (Y) in Abhängigkeit von dem Zählsignal (X), und
- eine Digital/Analogwandlereinrichtung (16; 116; 216) zum Wandeln der ausgegebenen digitalen Steuersignalwerte (Y₁, Y₂ ...) in das analoge Steuersignal (Us) für die Motorsteuereinheit (ECU).

2. Schaltungsanordnung (10; 110; 210) nach Anspruch 1, wobei das Taktsignal (fc) mit einstellbarer Frequenz vorgegeben wird.

30

3. Schaltungsanordnung (10; 110; 210) nach Anspruch 2, wobei zur Bereitstellung des Taktsignals (fc) mit eingestellter Frequenz ein mit einem Zeitskaliersignal (S) beaufschlag-

ter spannungsgesteuerter Oszillator (VCO) (224) verwendet wird.

4. Schaltungsanordnung (10; 110; 210) nach Anspruch 2, wobei zur Bereitstellung des Taktsignals (fc) mit eingestellter Frequenz ein Oszillator mit fester Oszillationsfrequenz und ein dem Oszillator nachgeschalteter Teiler (18; 118) verwendet wird, dessen Teilungsverhältnis durch ein dem Teiler eingegebenes Zeitskaliersignal (S) bestimmt wird.

10

5. Schaltungsanordnung (10; 110; 210) nach einem der vorangehenden Ansprüche, wobei als die in der Speichereinrichtung (14; 114; 214) gespeicherte Steuersignalwertfolge (Y) eine Folge von mindestens 30, insbesondere mindestens 15 50 Steuersignalwerten (Y1, Y2 ... YN) vorgesehen ist.

20

6. Schaltungsanordnung (10; 110; 210) nach einem der vorangehenden Ansprüche, wobei als die in der Speichereinrichtung (14; 114; 214) gespeicherte Steuersignalwertfolge (Y) eine stetige Funktion annähert.

25

7. Schaltungsanordnung (10; 110; 210) nach einem der vorangehenden Ansprüche, wobei die digitalen Steuersignalwerte (Y1, Y2 ...) mit einer Auflösung von mindestens 8 bit vorgesehen sind.

30

8. Schaltungsanordnung (10; 110; 210) nach einem der vorangehenden Ansprüche, wobei die Speichereinrichtung (14; 114; 214) als ein Nur-Lese-Speicher ausgebildet ist.

9. Schaltungsanordnung (10; 110; 210) nach einem der vorangehenden Ansprüche, wobei die Wandlung der digitalen Steuersignalwerte (Y1, Y2 ...) in das analoge Steuersig-

nal (U_s) unter Berücksichtigung eines Amplitudenskalier-
signalwerts (S) vorgesehen ist.

10. Verfahren zur Erzeugung eines Steuersignals (U_s) für eine
5 Motorsteuereinheit (ECU) zur Ansteuerung wenigstens eines
Kraftstoffinjektors einer Brennkraftmaschine, umfassend:

- 10 - Zählen eines vorgegebenen Taktsignals (f_c), um ein
zeitabhängiges digitales Zählsignal (X) bereitzustel-
len,
- 15 - aufeinanderfolgendes Ausgeben einzelner digitaler
Steuersignalwerte ($Y_1, Y_2 \dots$) in Abhängigkeit von
dem Zählsignal (X) aus einer zuvor gespeicherten Fol-
ge (Y) von Steuersignalwerten ($Y_1, Y_2 \dots Y_N$), und
- Wandeln der ausgegebenen digitalen Steuersignalwerte
($Y_1, Y_2 \dots$) in das analoge Steuersignal (U_s) für die
Motorsteuereinheit (ECU).

Zusammenfassung

Schaltungsanordnung und Verfahren zur Erzeugung eines Steuer-
signals für eine Motorsteuereinheit zur Ansteuerung eines

5 Kraftstoffinjektors

Es wird eine Schaltungsanordnung (10) zur Erzeugung eines
Steuersignals für eine Motorsteuereinheit zur Ansteuerung we-
nistens eines Kraftstoffinjektors einer Brennkraftmaschine
10 angegeben, mit welcher verbesserte Ansteuersignalverläufe bei
der Injektoransteuerung realisiert werden können, umfassend:

- eine mit einem vorgegebenen Taktsignal (fc) beaufschlagbare Zähleinrichtung (12) zum Bereitstellen eines zeitabhängigen digitalen Zählsignals (X) basierend auf einer Zählung des Taktsignals (fc),
- eine mit dem digitalen Zählsignal (X) beaufschlagbare Speichereinrichtung (14) zum Speichern einer Folge (Y) von digitalen Steuersignalwerten und zum aufeinanderfolgenden Ausgeben einzelner Steuersignalwerte aus der Steuersignalwertfolge (Y) in Abhängigkeit von dem Zählsignal (X), und
- eine Digital/Analogwandlereinrichtung (16) zum Wandeln der ausgegebenen digitalen Steuersignalwerte in das analoge Steuersignal (Us) für die Motorsteuereinheit.

30 Figur 4

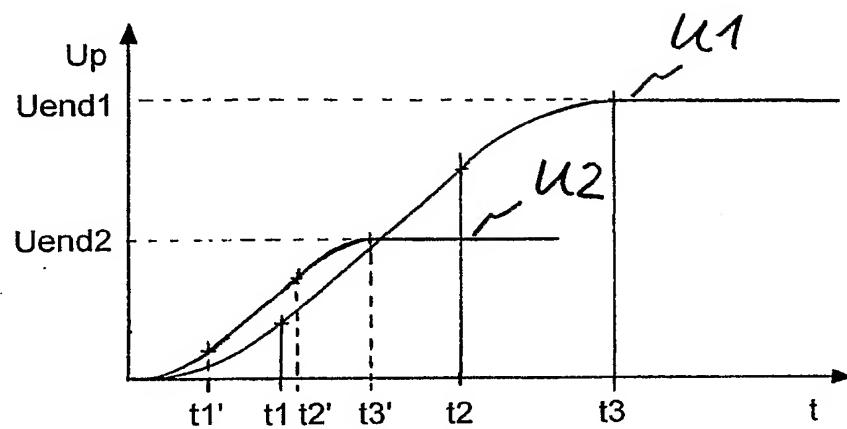
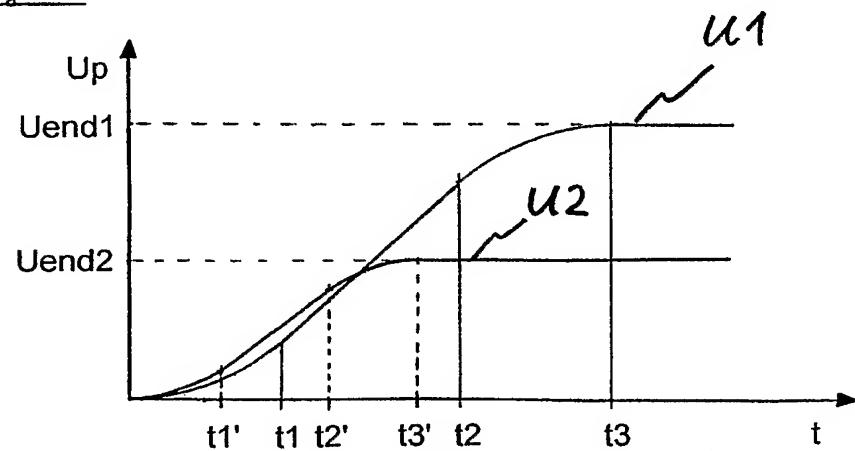
Fig. 1Fig. 2

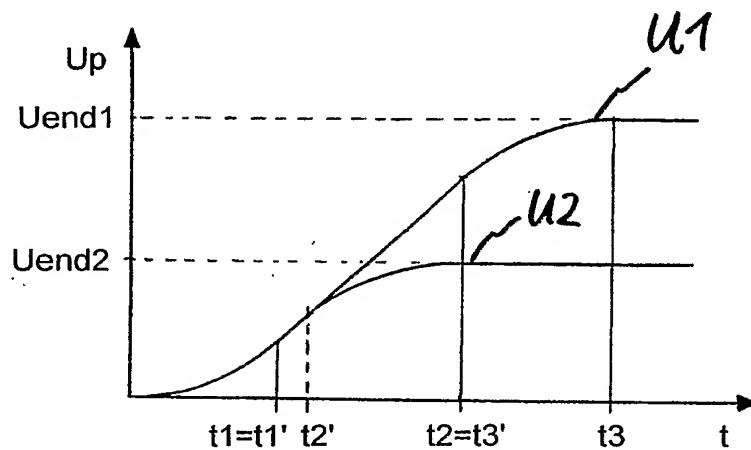
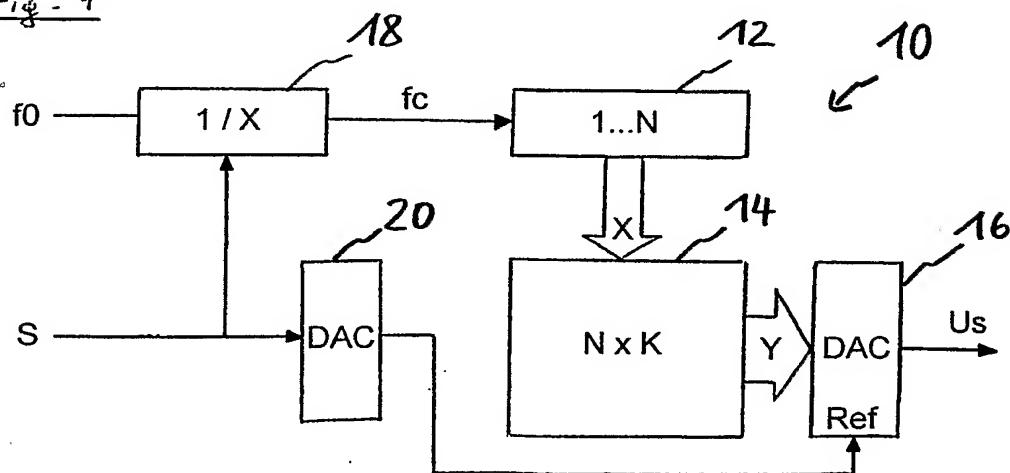
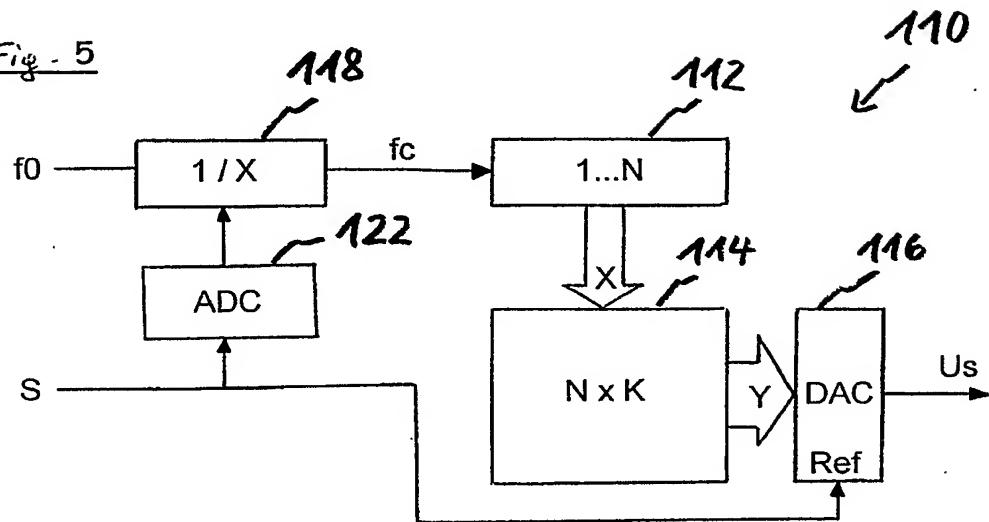
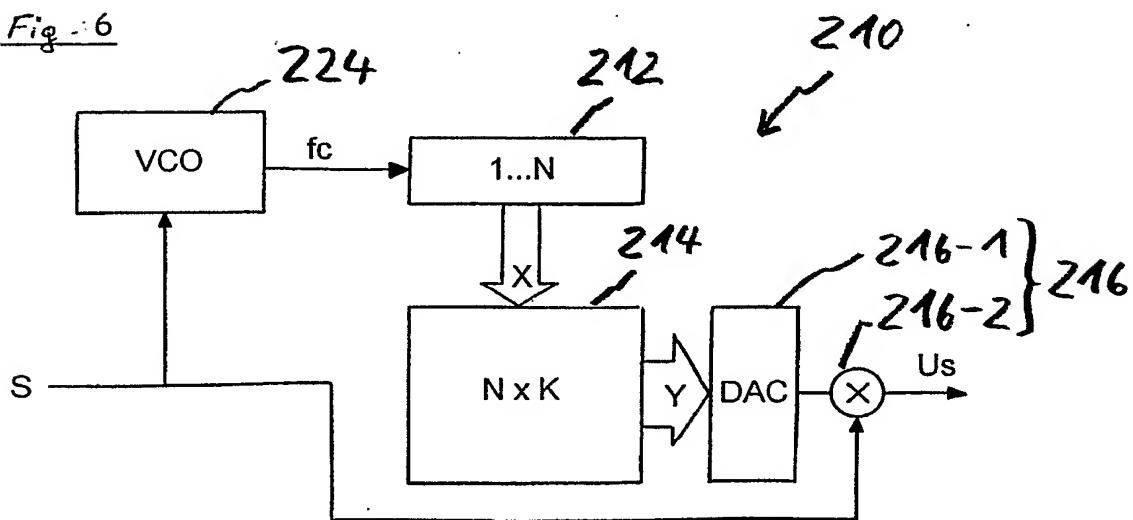
Fig. 3Fig. 4

Fig. - 5Fig. - 6

200317900

4 / 4

Fig. 7

